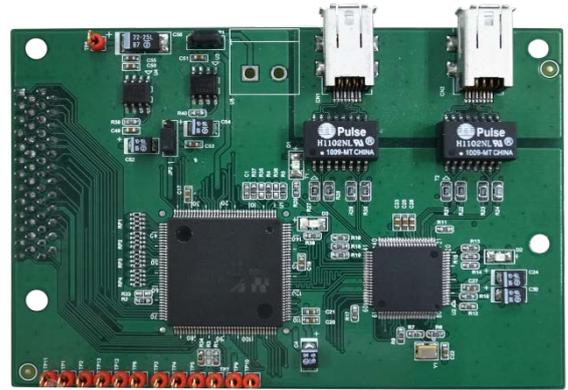


IMP-GSB-M3

Features

- 支援MECHATROLINK III通信協定
- 內建通用型伺服匯流排
- 標準乙太網路物理層傳輸
- 利用循環傳輸進行多軸同步控制
- 使用MECHATROLINK III專用ASIC
- 內建錯誤檢出和傳輸週期內重送機制



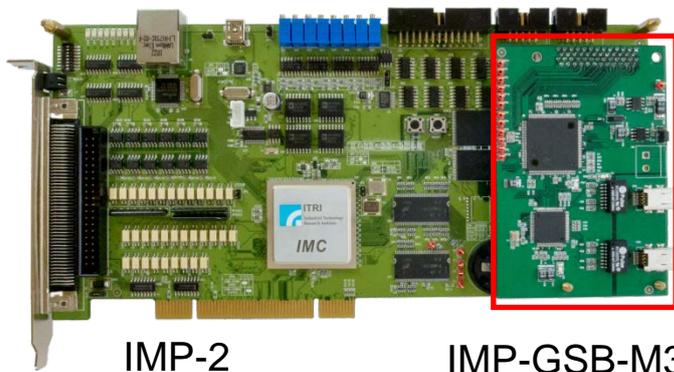
IMP-GSB-M3

Introduction

全數位通用伺服驅動介面子板(安川MECHATROLINK III專用)為工研院機械所開發，用於連接MECHATROLINK III協定的伺服驅動器，主要應用為一般產業機械的馬達運動控制。IMP-2(智慧運動控制平台)可經由通用型匯流排(General Servo Bus, GSB)與本數位伺服驅動介面子板連結，組成一能於固定傳輸週期完成資料交換的運動控制系統。透過省配線化與數位串列通訊設計，IMP-2運動控制平台可經由子板串接最多8軸伺服驅動器控制馬達。此種網路數位伺服驅動架構，可大幅降低系統配線的複雜度與提昇訊號傳輸的抗干擾能力，除達到高速高精度運動控制所需的彈性和即時性外，亦提高了系統的可靠度及維護性。

Specifications

- 主板連結介面：通用型伺服匯流排
- 伺服連結介面：工業用微型I/O連結器
- 伺服傳輸速率：100Mbps
- 命令傳輸週期：2ms
- 最大可控制軸數：8軸
- 最大站間距離：100m
- 電源需求：5V (350mA max.)
- 尺寸：66mm x 96mm



IMP-2

IMP-GSB-M3

CAT5e STP 傳輸線



安川 MECHATROLINK III
伺服驅動器 (SGDV SERVOPACK)